(19)日本国特許庁(JP)　(12)公開特許公報(A)　(11)特許出願公開番号
特開2004-276123
(P2004-276123A)
(43)公開日　平成16年10月7日(2004.10.7)

(51)Int.Cl.[7]	F I		テーマコード（参考）
B25J 13/00	B25J 13/00	Z	3C007

審査請求 有　請求項の数 4　OL　（全 10 頁）

(21)出願番号　特願2003-66686(P2003-66686)
(22)出願日　平成15年3月12日(2003.3.12)

（出願人による申告）国等の委託研究の成果に係る特許出願（平成１４年度新エネルギー・産業技術総合開発機構　基盤技術研究促進事業（民間基盤技術研究支援制度）「実環境で働く人間型ロボット基盤技術の研究開発」委託研究、産業活力再生特別措置法第３０条の適用を受けるもの）

(71)出願人　000000974
川崎重工業株式会社
兵庫県神戸市中央区東川崎町３丁目１番１号
(74)代理人　100104341
弁理士　関　正治
(72)発明者　小林　政己
千葉県野田市二ツ塚１１８番地　川崎重工業株式会社野田工場内
(72)発明者　中嶋　勝己
千葉県野田市二ツ塚１１８番地　川崎重工業株式会社野田工場内

Fターム(参考)　3C007 BS27 CS08 JU03 JU12 LV11 WA03 WB18 WB22

(54)【発明の名称】超多自由度システムの遠隔制御方法および装置

(57)【要約】
【課題】ヒューマノイドロボットなど多数の自由度を有するシステムにおいて、意識する少ない自由度に関して指示入力することで操作者の意図に沿った操作を行えるようにした遠隔制御方法と遠隔制御装置を提供する。
【解決手段】制御対象システム1の有する多数の制御可能な操作変数のうちから操作者3にとって操作が可能な数の操作変数を選択して組み合わせた制御モードをいくつか設定しておいて、制御対象システム1を操作するときにはGUIを利用した選択器21を介して準備された制御モードから選択して指定し、指定した制御モードにおける操作可能な操作変数を入力デバイス22によって操作すると、その余の操作変数は操作された操作変数の変化に応じて予めプログラムされた制御手法に基づいて各軸コマンド生成部12を介して間接的に制御されるようにしたことを特徴とする。
【選択図】　図1

